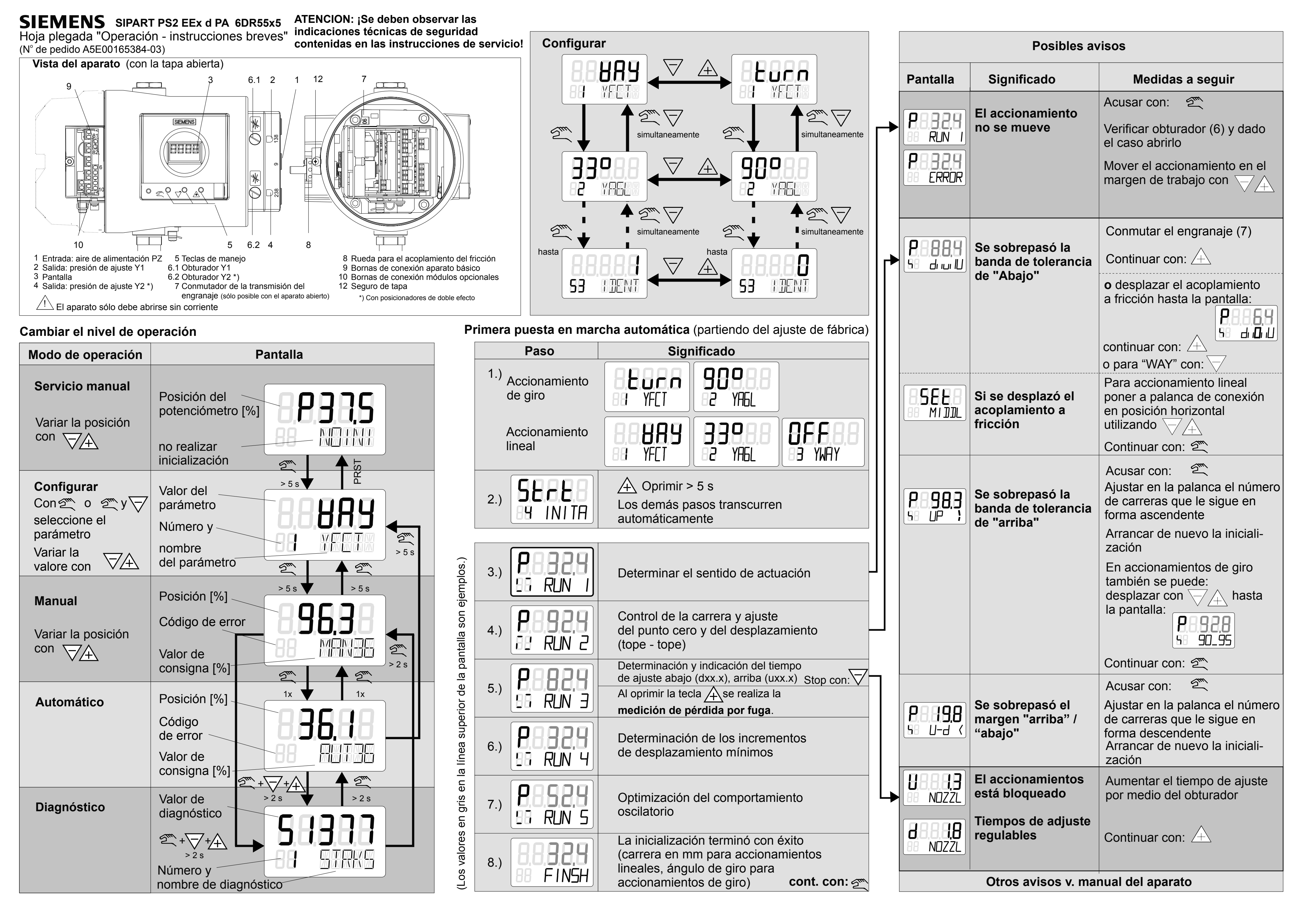


SIEMENS SIPART PS2 EEx d PA 6DR55x5
Hoja plegada "Operación - instrucciones breves"
(N° de pedido A5E00165384-03)

ATENCION: ¡Se deben observar las indicaciones técnicas de seguridad contenidas en las instrucciones de servicio!

Vista del aparato (con la tapa abierta)

1 Entrada: aire de alimentación PZ
2 Salida: presión de ajuste Y1
3 Pantalla
4 Salida: presión de ajuste Y2 *)
5 Teclas de manejo
6.1 Obturador Y1
6.2 Obturador Y2 *)
7 Conmutador de la transmisión del engranaje (sólo posible con el aparato abierto)
8 Rueda para el acoplamiento del fricción
9 Bornas de conexión aparato básico
10 Bornas de conexión módulos opcionales
12 Seguro de tapa

*) Con posicionadores de doble efecto

⚠ El aparato sólo debe abrirse sin corriente

Configurar

Cambiar el nivel de operación

Modo de operación	Pantalla
Servicio manual Variar la posición con ▽/△	Posición del potenciómetro [%]: P37.5 no realizar inicialización: NOINI > 5 s / PRST
Configurar Con ☜ o ☜ y ▽ seleccione el parámetro Variar la valore con ▽△	Valor del parámetro: WAY Número y nombre del parámetro: 1 YFCT > 5 s
Manual Variar la posición con ▽△	Posición [%]: 96.3 Código de error Valor de consigna [%]: MAN 36 > 5 s / > 2 s / 1x
Automático	Posición [%]: 36.1 Código de error Valor de consigna [%]: AUT 36 ☜+▽+△ > 2 s
Diagnóstico	Valor de diagnóstico: 51377 ☜+▽+△ > 2 s Número y nombre de diagnóstico: 1 STRKS

Primera puesta en marcha automática (partiendo del ajuste de fábrica)

Paso	Significado
1.) Accionamiento de giro	turn 1 YFCT; 90° 2 YAGL
Accionamiento lineal	WAY 1 YFCT; 33° 2 YAGL; OFF 3 YWAY
2.) Strt 4 INITA	△ Oprimir > 5 s Los demás pasos transcurren automáticamente
3.) P 32.4 RUN 1	Determinar el sentido de actuación
4.) P 92.4 RUN 2	Control de la carrera y ajuste del punto cero y del desplazamiento (tope - tope)
5.) P 82.4 RUN 3	Determinación y indicación del tiempo de ajuste abajo (dxx.x), arriba (uxx.x) Stop con: ▽ Al oprimir la tecla △ se realiza la **medición de pérdida por fuga**.
6.) P 32.4 RUN 4	Determinación de los incrementos de desplazamiento mínimos
7.) P 52.4 RUN 5	Optimización del comportamiento oscilatorio
8.) 32.4 FINSH	La inicialización terminó con éxito (carrera en mm para accionamientos lineales, ángulo de giro para accionamientos de giro) **cont. con:** ☜

(Los valores en gris en la línea superior de la pantalla son ejemplos.)

Posibles avisos

Pantalla	Significado	Medidas a seguir
P 32.4 RUN 1 P 32.4 ERROR	**El accionamiento no se mueve**	Acusar con: ☜ Verificar obturador (6) y dado el caso abrirlo Mover el accionamiento en el margen de trabajo con ▽△
P 88.4 4 d↓↓U	**Se sobrepasó la banda de tolerancia de "Abajo"**	Conmutar el engranaje (7) Continuar con: △ **o** desplazar el acoplamiento a fricción hasta la pantalla: P 6.4 4 d↓0↓U continuar con: △ o para "WAY" con: ▽
SEt MIDDL	**Si se desplazó el acoplamiento a fricción**	Para accionamiento lineal poner a palanca de conexión en posición horizontal utilizando ▽△ Continuar con: ☜
P 98.3 4 UP ↑	**Se sobrepasó la banda de tolerancia de "arriba"**	Acusar con: ☜ Ajustar en la palanca el número de carreras que le sigue en forma ascendente Arrancar de nuevo la iniciali-zación En accionamientos de giro también se puede: desplazar con ▽△ hasta la pantalla: P 92.8 4 90_95 Continuar con: ☜
P 19.8 4 U-d ‹	**Se sobrepasó el margen "arriba" / "abajo"**	Acusar con: ☜ Ajustar en la palanca el número de carreras que le sigue en forma descendente Arrancar de nuevo la iniciali-zación
U 1.3 NOZZL	**El accionamientos está bloqueado**	Aumentar el tiempo de ajuste por medio del obturador
d 1.8 NOZZL	**Tiempos de adjuste regulables**	Continuar con: △

Otros avisos v. manual del aparato

Nombre del parámetro	Función	Valores del parámetro (negrita = ajuste de fábrica)	Unidad
1.YFCT	Tipo de accionamiento	turn (accionamiento de giro) **WAY** (accionamiento lineal) LWAY (accionamiento lineal sin corrección de seno) ncSt (accionamiento giratorio con NCS) -ncSt (íd. efecto inverso) ncSL (accionamiento lineal con NCS) ncSLL (id. con NCS y palanca)	
2.YAGL 1)	Angulo nominal de giro del retroalimentación **Ajustar correctamente el conmutador de la transmisión del engranaje (7) (véase vista del aparato)**	**33°** 90°	grados
3.YWAY 2)	Rango de carrera **(Ajuste opcional)** Si se utiliza, el valor debe corresponder con la carrera ajustada en el accionamiento El tope de desplazamiento debe ser ajustado al valor de la carrera del accionamiento. Si dicho valor no aparece en la escala al siguiente valor en orden ascendente.	**OFF** 5 | 10 | 15 | 20 (palanca corta 33°) 25 | 30 | 35 (palanca corta 90°) 40 | 50 | 60 | 70 | 90 | 110 | 130 (palanca larga 90°)	mm
4.INITA	Inicialización (automática)	**noini** | no / ###.# | Strt	
5.INITM	Inicialización (manual)	**noini** | no / ###.# | Strt	
6.SDIR	Sentido del valor de consigna: hacia arriba hacia abajo	**riSE** FALL	
7.TSUP	Rampa del valor de consigna ABIERTO	**Auto** / 0 ... 400	s
8.TSDO	Rampa del valor de consigna CERRADO	0 ... 400	s
9.SFCT	Función del valor de consigna: lineal porcentual 1: 25, 1:33, 1:50 invers porcentual 25:1, 33:1, 50:1 libremente ajustable	**Lin** 1- 25 1 - 33 1 - 50 n1 - 25 n1 - 33 n1 - 50 FrEE	
10.SL0 3) 11.SL1 etc. hasta 29.SL19 30.SL20	Puntos de referencia del valor de consigna en: 0% 5% etc. hasta 95% 100%	0.0 ... 100.0	%
31.DEBA	Banda muerta del posicionador	**Auto /** 0.1 **...** 10.0	%
32.YA	Límite de la magnitud de ajuste, inicio	**0.0 ...** 100.0	%
33.YE	Límite de la magnitud de ajuste, fin	0.0 **... 100.0**	%
34.YNRM	Normalización de la magnitud de ajuste: mecánico caudal	**MPOS** FLOW	
35.YCLS	Cerrar herméticamente la magnitud de ajuste: sin sólo arriba sólo abajo arriba y abajo	**no** uP do uP do	
36.YCDO	Valor para cerrar herméticamente, abajo	**0.0 ...** 100.0	%
37.YCUP	Valor para cerrar herméticamente, arriba	0.0 **... 100.0**	%
38.BIN1 4)	Función del BE 1: sin sólo aviso bloquear configuración bloquear config. y manual poner la válvula en YE poner la válvula en YA bloquear el movimiento Partial-Stroke-Test	**OFF** cont. abierto / cont. cerrado: on / -on bLoc1 bLoc2 uP / -uP doWn / -doWn StoP / -StoP PST / -PST	
39.BIN2 4)	Función del BE 2: sin sólo aviso poner la válvula en YE poner la válvula en YA bloquear el movimiento Partial-Stroke-Test	**OFF** cont. abierto / cont. cerrado: on / -on uP / -uP doWn / -doWn StoP / -StoP PST / -PST	
40.AFCT 5)	Función de la alarma: sin A1=Mín, A2=Máx A1=Mín, A2=Mín A1=Máx, A2=Máx	**OFF** normal / invertido: MI MA / -MI -MA MI MI / -MI -MI MA MA / -MA -MA	
41.A1	Umbral de disparo, alarma 1	0.0 .. **10.0** .. 100.0	%
42.A2	Umbral de disparo, alarma 2	0.0 .. **90.0** .. 100.0	%
43.ϟFCT 5)	Función de salida del aviso de perturbación Perturbación + no automático Perturbación + no automático + BE ("+" significa operación lógica O)	normal / invertido: ϟ / -ϟ ϟnA / -ϟnA ϟnAb / -ϟnAb	
44.ϟTIM	Tiempo de supervisión para la puesta del aviso de perturbación "Desviación de regulación"	**Auto** / 0 ... 100	s
45.ϟLIM	Umbral de reacción del mensaje de fallo "Desviación de regulación"	**Auto** / 0 ... 100	%
46.ϟSTRK	Valor límete para la integral de recorrido	0 ... 1.00E9	
47.PRST	Preset (ajuste de fábrica) "no" no está nada activado "Strt" arranque del ajuste da fábrica Indicación al oprimir la tecla durante 5 s: "oCAY" ATENCION: Preset activa "NO INI"	**no** Strt oCAY	
48. XDIAG	Activación del diagnóstico ampliado: OFF Aviso de una etapa Aviso de dos etapas Aviso de tres etapas	**OFF** On1 6) On2 6) On3 6)	
49. FSTY	Posición de seguridad: valor de consigna de seguridad parametrizado último valor de consigna abra válvula del aire de salida	FSVL FSSP **FSAC**	
50. FSTI	Tiempo de supervisión para poner la posición de seguridad	0 ... 100 (**30**)	s
51. FSVL	Valor de consigna de seguridad	**0.0** ... 100.0	%
52. STNR	Número de estación	0 ... **126**	
53. IDENT	Número de identificación permutable al otro posicionador rango functional completo	0 **1**	

Nombre del parámetro	Función	Valores del parámetro (negrita = ajuste de fábrica)	Unidad
A.ϟ PST 6) A1. STPOS A2. STTOL A3. STEP A4. STEPD A5. INTRV A6. PSTIN A7. FACT1 A8. FACT2 A9. FACT3	Test de carrera parcial (partial stroke test) con los siguientes parámetros: Posición inicial Tolerancia inicial Magnitud de salto Sentido del salto Intervalo de test Partial stroke test tiempo de salto de referencia Factor 1 Factor 2 Factor 3	 **0.0** ... 100.0 0.1 .. **2.0** .. 10.0 0.1 .. **10.0** .. 100.0 **uP** / do / uP do **OFF** / 1 ... 365 **noini**/(C)##.#/FdInI/rEAL 0.1 .. **1.5** .. 100.0 0.1 .. **3.0** .. 100.0 0.1 .. **5.0** .. 100.0	 % % % Días s
b.ϟ DEV 6) b1.TIM b2. LIMIT b3. FACT1 b4. FACT2 b5. FACT3	Fallo general de la valvula de control con los siguientes parámetros: Constante de tiempo Valor límite Factor 1 Factor 2 Factor 3	 **Auto** / 1 ... 400 0.0 .. **1.0** .. 100.0 0.1 .. **5.0** .. 100.0 0.1 .. **10.0** .. 100.0 0.1 .. **15.0** .. 100.0	 s %
C.ϟ LEAK 6) C1. LIMIT C2. FACT1 C3. FACT2 C4. FACT3	Fuga neumática con los siguientes parámetros: Valor límite Factor 1 Factor 2 Factor 3	 0.0 .. **30.0** .. 100.0 0.1 .. **1.0** .. 100.0 0.1 .. **1.5** .. 100.0 0.1 .. **2.0** .. 100.0	 %
d.ϟ STIC 6) d1. LIMIT d2. FACT1 d3. FACT2 d4. FACT3	Fricción estática (efecto Slipstick) con los siguientes parámetros: Valor límite Factor 1 Factor 2 Factor 3	 0.1 .. **1.0** .. 100.0 0.1 .. **2.0** .. 100.0 0.1 .. **5.0** .. 100.0 0.1 .. **10.0** .. 100.0	 %
E.ϟ DEBA 6) E1. LEVEL3	Supervisión de banda muerta con los siguientes parámetros: Umbral	 0.0 .. **2.0** .. 10.0	 %
F.ϟ ZERO 6) F1. LEVL1 F2. LEVL2 F3. LEVL3	Desplazamiento de punto cero con los siguientes parámetros: Umbral 1 Umbral 2 Umbral 3	 0.1 .. **1.0** .. 10.0 0.1 .. **2.0** .. 10.0 0.1 .. **4.0** .. 10.0	 % % %
G.ϟ OPEN 6) G1. LEVL1 G2. LEVL2 G3. LEVL3	Desplazamiento del tope superior con los siguientes parámetros: Umbral 1 Umbral 2 Umbral 3	 0.1 .. **1.0** .. 10.0 0.1 .. **2.0** .. 10.0 0.1 .. **4.0** .. 10.0	 % % %
H.ϟ TMIN 6) H1. TUNIT H2. LEVL1 H3. LEVL2 H4. LEVL3	Supervisión de la temp. límite inferior con los siguientes parámetros: Unidad de temperatura Umbral 1 Umbral 2 Umbral 3	 **°C** / °F -40 ... 90 / -40 ... 194 -40 ... 90 / -40 ... 194 -40 ... 90 / -40 ... 194	
J.ϟ TMAX 6) J1. TUNIT J2. LEVL1 J3. LEVL2 J4. LEVL3	Supervisión de la temp. límite superior con los siguientes parámetros: Unidad de temperatura Umbral 1 Umbral 2 Umbral 3	 **°C** / °F -40 ... 90 / -40 ... 194 -40 ... 90 / -40 ... 194 -40 ... 90 / -40 ... 194	
L.ϟ STRK 6) L1. LIMIT L2. FACT1 L3. FACT2 L4. FACT3	Supervisión del número de carreras totalescon los siguientes parámetros: Valor límite de cantidad de carreras Factor 1 Factor 2 Factor 3	 1 ... **1 000 000** 0.1 .. **1.0** .. 40.0 0.1 .. **2.0** .. 40.0 0.1 .. **5.0** .. 40.0	
O.ϟ DCHG 6) O1. LIMIT O2. FACT1 O3. FACT2 O4. FACT3	Supervisión de cambios de sentido con los siguientes parámetros: Valor límite de cambios de sentido Factor 1 Factor 2 Factor 3	 1 ... **1 000 000** 0.1 .. **1.0** .. 40.0 0.1 .. **2.0** .. 40.0 0.1 .. **5.0** .. 40.0	
P.ϟ PAVG 6) P1. TBASE P2. STATE P3. LEVL1 P4. LEVL2 P5. LEVL3	Cálculo del valor medio de posicionamiento con los siguientes parámetros: Base temporal para el cálculo del valor medio Estado del cálculo del valor medio de posicionamiento Umbral 1 Umbral 2 Umbral 3	 **0.5h** / 8h / 5d / 60d / 2.5y **IdLE** / rEF./.###.# / Strt 0.1 .. **2.0** .. 100.0 0.1 .. **5.0** .. 100.0 0.1 .. **10.0** .. 100.0	 % % %

NOTAS:

1) El parámetro aparece solamente si se ha seleccionado "turn" o "WAY"; si se ha seleccionado "turn", no se puede ajustar 33°.

2) El parámetro no aparece si se ha seleccionado 1. YFCT = "turn", "LWAY" o "ncS_".

3) Los puntos de apoyo aparecen sólo al seleccionar: 9. SFCT = "FrEE"

4) Contacto cerrado significa: acción con interruptor abierto o bien nivel bajo
Contacto abierto significa: acción con interruptor cerrado o bien nivel alto

5) Normal significa: nivel alto sin fallo
Invertido significa: nivel bajo sin fallo

6) Los parámetros A a P sólo aparecen si se ha activado el parámetro 48.XDIAG con On1, On2 u On3. Asimismo, el contenido de los parámetros A a P sólo aparece si se ha activado el parámetro seleccionado con "On".